# This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

## IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

JP 405211224 A. AUG 1993

(54) SHIFTER FOR TUBULAR BODY

(11) 5-211224 (A) (43) 20.8.1993 (19) JP

(21) Appl. No. 3-115624 (22) 19.4.1991

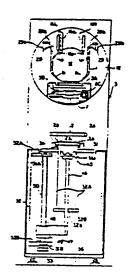
(71) TEXAS INSTR JAPAN LTD (72) MICHIO TAKAYAMA

(51) Int. Cl3. H01L21 68.H01L21 22

PURPOSE: To shorten the travel of a tabular body, and to reduce the generation of dust by providing a first support means mounted to a rotary means supporting a first tabular-body housing tool, a third reciprocative support means and a second support means guiding the tabular body to a second tabular body

housing tool when the tabular body is moved.

CONSTITUTION: A carrier 1, in which a wafer W is housed, is placed onto a carrier base plate 5A, and positioned at a specified position. A motor is driven. a turntable 12 is turned 180°. Consequently, the wafer W, the carrier 1 and the carrier base piate 5A are turned upside down. A boat base piate 31, on which an empty boat 2 is placed, is lifted. The wafer W is guided to the grooves 16a of wafer retainers 16L, 16R and lowered, and a part of the periphery of the wafer is inserted into the grocve 2a of the boat 2 and the wafer W is housed into the boat 2. The boat base plate 31 is brought down to an original position, and the boat 2 is also lowered to an original location. The turntable 12 is reversely rotated by 180°, and carrier retainer 29 release the carrier 1.



### (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

#### (11)特許出願公開番号

### 特開平5-211224

(43)公開日 平成5年(1993)8月20日

(51) Int.Cl.<sup>3</sup>

識別記号 庁内草理番号 FΙ

技術表示箇所

HO1L 21/68

A 8418 - 4M

21/22

J 9278 - 4M

審査請求 未請求 請求項の数2(全 12 頁)

(21)出願番号

特頭平3-115624

(22)出願日

平成3年(1991) 4月19日

(71)出願人 390020248

日本テキサス・インスツルメンツ株式会社 東京都港区北青山3丁目6番12号 青山富

(72)発明者 高山 道夫

埼玉県鳩ヶ谷市南 3 丁目18番36号 日本テ キサス・インスツルメンツ株式会社内

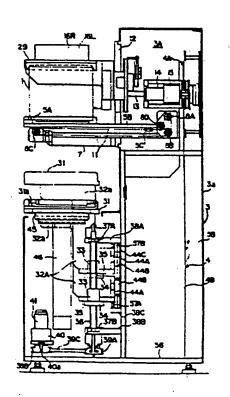
(74)代理人 弁理士 佐々木 聖孝 (外1名)

#### (54) 【発明の名称】 版状体移載装置

#### (57)【要約】

【構成】 本発明に基く版状体 (ウエハ) 移載装置は、 キャリアを支持して回転可能なターンテーブルと;この ターンテーブルに設けられ、キャリアを固定するキャリ ア押えと:キャリアスはポート内のウエハを支持して上 下動可能なリフタと:このリフタの上下動時にウエハを 案内するガイド(キャリア内のウエハを固定するウエハ 押えを兼ねる) とを有する。

【効果】 ウエハの運動が回転と上下動だけなのでウエ ハ移動距離を小さくでき、これにより、不所望な悪が発し 生してこれがウエハに付着することによるウエハ品質の 劣化が、効果的に防止される。ウエハを把持する必要が なく、従って、ウエハに無理な力が加わってウエハを損 傷するおそれがない。ウエハは移動時にガイドに案内さ れるので、キャリアやボートの正確な位置決力のための。 高精度な機構を必要とせず、農置の維持管理が容易であ ā.



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 校伙体を路治直に収容する第一及び第二の校状体収容具間で、前記技状体を移載するのに用いられ、

前記第一の板状体収容具を登脱可能な状態で一時的に支持する第一の支持手段と、

前記第一の板状体収容具と前記第一の支持手段とを、前記板状体の板面の法線又はこの法線に平行な軸線の周り に回転させる回転手段と、

この回転手段に支持され、前記第一の板状体収容具内の 10 前記板状体を一時的に支持し、支持解除し、また案内することができる第二の支持手段と、

前記版状体を前記回転手段によって回転させた後、前記第二の支持手段によって前記第一の板状体収容具内の第一の支持位置から前記第二の板状体収容具内の第二の支持位置に前記板状体を移送する、往復動可能な第三の支持手段とを有する板状体移載装置。

【請求項2】 請求項1において、前記第二の板状体収容具から前記第一の板状体収容具へ前記板状体を移載する際、

前記第三の支持手段が、前記第二の坂状体収容具内の前記坂状体を移送させてこの坂状体を前記第一の坂状体収容具内へ導き、

前記第二の支持手段が、前記第一の板状体収容具内へ導かれた前記板状体を支持し、

前記第三の支持手段による板状体支持の解除後に、前記 回転手段が前記第一の板状体収容具を所定角度回転させ る板状体移載装置。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、板状体移載装置に関し、例えば、キャリアと石英ポートとの間で半導体ウエハを移載する半導体ウエハ移載装置に関する。

[0002]

【従来技術】半導体ウエハ(以下、単にウエハと呼ぶ。)は、珪素又はガリウムー砒素等の半導体単結晶のインゴットをスライスして薄い円板状としたもので、通常、キャリアと呼ばれる容器内に、発度状態でかつ水平方向に並べられて25枚が収容されている。

【0003】ウエハは、例えば珪素を使用する場合表面 Wに二酸化珪素の膜を形成させるため、石英製のボートに呼ばれる支持具に前記と同様の状態で支持されて化学的気相成長(CVD) と理や熱酸化雰囲気中で酸化と理を受ける。また、後の工程で、ウエルはボートに支持された状態でエッテング、洗浄等の化学的処理が確される。このように、ウエハは、キャリアからボートへ移載され、或いは次工程への搬送のためにボートからキーリアへ移載される。

【 (((((() 4) キャリアとボートとの間でウエハを移し換 容易 えるのに、従来はピンセットまたは真空ピンセットでウ (ii) る。

エハを 1 枚ずつ移し換える方法が採られていたが、この方法では、ウエハが傷付き易く、また、作業能率が低い。そこで、図24に正面図で、図25に側面図で示す装置が使用されるようになってきている。

【0005】ウエハは次のようにしてキャリアからボートへ移載される。

【0006】 蔵置台71上にはウエハWを収容したキャリア1と空のボート2とが所定位置に裁置される (図24に①で示す)。

7 【0007】 キボ、キーリア!の下方からブッシャ45Aが上昇してキャリア!内のウエハWを上昇させる。 蔵置台71よりも上の背壁73には1対のクランプ72A、72Bが待機している。 クランプ72A、72B間に上昇してきたウエハWをクランプ72A、72Bが把持し、その後、ブッシャ45Aが元の位置に下降する(図24に②で示す)。

【0008】次に、クランプ72A、72Bは、ウエハWを把持した儘、ボート2の上方位置に水平移動する(図24中に③で示す)。

【0009】次に、ボート2下のブッシャ45Bが上昇し の てウエハWを支持し、次いでクランプ72A、72Bはウエ ハ把持を解除する。次に、ブッシャ45Bが下降してウエ ハWがボート2に載置される(図24に①で示す)。

【0010】ボート中のウエハをキャリアに移載するには、上記と逆の手順によれば良い。

【0011】このような装置にあっては、25枚のウエハを一括してキャリアからボートへ、或いはボートからキャリアへ移し換えられ、作業能率が向上するのであるが、次のような問題がなお残されている。

【0012】ウエハは、例えば珪素ウエハの場合径5インテのものでは厚さが0.63㎜といった極めて薄いもので、ランプ72A、72Bでの把持では、無理な力が加わると大量に破損するおそれがあり、従って、装置を構成する各部分の位置関係を極めて高層度にする必要があって装置の維持管理が向介である。

【0013】また、ウエハ移動の延べ距離が長く、クランプによる把持及び把持解除並びに移動中に塞が付着するという問題がある。この問題は、ウエハ受け渡しの回数が4回に及ぶので、特に足こり易い。因みに、ウエハに塞が付着すると、製品(各種デバイズ)の品質を基だしく低下させるので、電の極少なクリールーム内で移載その他の作業が遂行される。

【0014】また、上記の装置では、ウエハの水平移動のため、装置に幅で可に三角面積が大きくだる。 【0015】

【発明の目的】 3年明は、第一、第二の板状体収容具間で複数の板状体を一括してスは一部を移載でき、この移載に際して、板状体に損傷を与えたり、好ましくない程の付着が起こったりすることがなく、提置の維持管理が容易な板状体移載装置を提供することを目的としている。

-1:6-

3

[0016]

【発明の構成】第一の発明は、坂状体(例えば後述のウ エハW)を路鉛直に収容する第一及び第二の板状体収容 具 (例えば後述のキャリア1及びポート2) 間で、前記 板状体を移載するのに用いられ、前記第一の板状体収容 具を著脱可能な状態で一時的に支持する第一の支持手段 と(例えば後述のキャリア押え29)、前記第一の板状体 収容具と前記第一の支持手段とを、前記板状体の板面の 法線又はこの法線に平行な軸線の周りに回転させる回転 手段と(例えば後述のターンテーブル12)、この回転手 段に支持され、前記第一の板状体収容具内の前記板状体 を一時的に支持し、支持解除し、また案内(例えば後述 の溝16 a によって案内) することができる第二の支持手 段と(例えば後述のウエハ押え16L、16R)、前記板状 体を前記回転手段によって回転させた後、前記第二の支 持手段によって前記第一の板状体収容具内の第一の支持 位置から前記第二の板状体収容具内の第二の支持位置に 前記板状体を移送する、往復動可能な第三の支持手段と (例えば後述のリフタ45) を有する仮状体移載装置に係

【0017】第二の発明は、前記第一の発明において、前記第二の板状体収容具から前記第一の板状体収容具へ前記版状体を移載する際、前記第三の支持手段が、前記第二の板状体収容具内の前記板状体を移送させてこの板状体を前記第一の板状体収容具内へ導き、前記第二の支持手段が、前記第一の板状体収容具内へ導かれた前記版状体を支持し、前記第三の支持手段による板状体支持の解除後に、前記回転手段が前記第一の板状体収容具を所定角度回転させる板状体移載装置に係る。

[0018]

【実施例】以下、本発明の実施例を説明する。

【0019】図18はウエハを収容するための溝の位置で切断したキャリアの断面図である。キャリア1の側壁1 c、1cには内側に溝1a、1aが設けられていて、溝1a、1aに周線の一部が嵌入したウエハW(仮想線で示す)は、溝1a、1aの下側の雪曲部の底面1b、1 bに接当してキャリア1に支持、収容される。溝1a、1aは、通常、夫々25個設けられている。側壁1c、1 cは前後の壁1 dによって連結され、キャリア下部には、後述するリフタが通過できるように空間1eが形成 40されている。

【0020】図19はボートの図18と同様の断面図である。ボート2は、図において前後に(紙面に垂直方向に)各々1 材のビーム2 c、2 c 及び2 d、2 dを有し、ビーム2 c、2 c は1 材のビーム2 e によって、ビーム2 d、2 d は 1 材のビーム2 f によって夫々運結される。各ピーム2 c、2 c と各ピーム2 d、2 d とは、支柱2 g、2 gによって夫々運結され、互に固定される。ビーム2 c、2 c、2 d、2 d にはウエハW(仮想像で示す)の周様の一部を嵌入させる溝2 a、2 a、2

a、2aが設けられ、ウエハWは、下側のピーム2d、2dの溝2a、2aの底面2b、2bに接当してボート2に収容、支持される。ボート2は石英製であり、ピーム2d、2dを連結する1対のピーム2f間に形成される空間2hを、後述するリフタが通過できるようにしてある。

4 .

【0021】図1~図7はキャリアからボートへウエハを移載する手順を示すウェハ移載装置内部の要部正面図、図8は図2の状態におけるウエハ移載装置内部の要部側面図である。なお、図8には、キャリアを仮想線で示してあり、ボート及びウエハは図示省略してある。

【0022】装置の液体3は液体上部3Aと液体下部3Bとからなり、液体3の底板56上には第一の支柱4と第二の支柱55とが立設する。第一の支柱4は、その下部の大部分4Bが底体下部3B内に収容され、上部4Aが液体上部3A内に侵入している。第二の支柱55は、液体下部3B内の図1において左側に位置している。図中、3aは、液体3の背面板である。

【0023】第一の支柱+の上部4Aにはモータ15が固定され、これに連設された減速幾14の従師軸13にはターンテーブル12が固定される。ターンテーブル12は位体上部3Aの前面の大部分を構成する。ターンテーブル12には、位体上部3Aの前面側に、キャリア裁置台5A、キャリア押え29及び左右のウエハ押え16L、16Rが取付けられ、これらは、モータ15の駆動によるターンテーブル12の回動と共に回動するようにしてある。

【0024】第一の支柱4の下部4Bには1対のブラケット38A、38Bが固定され、ブラケット38A、38Bにはボールねじ36をその両端部で軸支する軸受37A、37Bが30 夫々取付けられ、ブラケット38A、38B間には第一の支柱4の下部4Bにガイドレール44Cが固定される。ボールねじ36にはボールねじのソケット33が場合し、ボールねじ36の下端のブーリ39Aと、モータ41に連設された減速増40の従節軸40aに取付けられたブーリ39Bとに、ベルト39Cが掛けられる。

【0025】ソケット33下面にはドーナツ形の支持板34が固定され、支持板34はブラケット35を介して1対のボート裁置台支持住32Aを支持する。ブラケット35の図8においても側にはガイド支持部44Aが立設し、ガイド支持部44Aにはガイド4Bが固定されていて、モータ41の駆動によるボールねじ36の回動によってソケット33が上下動する。これにより、第一の支柱4の下部4Bに取付けられたガイドレール44Cにガイド44Bが案内されてボート最置台支持住32Aが上下動する。モンで、ボート裁置台支持住32Aが上下動する。モンで、ボート裁置台支持住32Aが上下動する。モンで、ボート裁置台支持性32Aが上下動する。

れる。各ピーム2c、2cと各ピーム2d、2dとは、 【0026】図まには、ボート載置台31が最下位に位置 実住2g、2gによって共々運籍され、互に固定され する状態を復線で、殴上位に位置する状態を仮想線で示 る。ピーム2c、2d、2dにはウエハW(仮想 してある。この上下動の最下位の位置決めば、第一の支 線で示す)の傳録の一部を嵌入させる溝2a、2a、2.刧 柱4の下部4Bに固定されたブラケット35Cに取付ける

[0016]

【発明の構成】第一の発明は、坂状体(例えば後述のウ エハW)を昭鉛直に収容する第一及び第二の板状体収容 具(例えば後述のキャリア1及びポート2)間で、前記 版状体を移載するのに用いられ、前記第一の板状体収容 具を著脱可能な状態で一時的に支持する第一の支持手段 と (例えば後述のキャリア押え29) 、前記第一の板状体 収容具と前記第一の支持手段とを、前記板状体の板面の 法線又はこの法線に平行な軸線の周りに回転させる回転 手段と(例えば後述のターンテーブル12)、この回転手 段に支持され、前記第一の板状体収容具内の前記板状体 を一時的に支持し、支持解除し、また案内(例えば後述 の清16 a によって案内) することができる第二の支持手 段と(例えば後述のウエハ押え16L、16R)、前記板状 体を前記回転手段によって回転させた後、前記第二の支 持手段によって前記第一の板状体収容具内の第一の支持 位置から前記第二の板状体収容具内の第二の支持位置に 前記板状体を移送する、往復動可能な第三の支持手段と (例えば後述のリフタ45) を有する板状体移載装置に係

【0017】第二の発明は、前記第一の発明において、 前記第二の板状体収容具から前記第一の板状体収容具へ 前記板状体を移載する際、前記第三の支持手段が、前記 第二の板状体収容具内の前記板状体を移送させてこの板 状体を前記第一の板状体収容具内へ導き、前記第二の支 持手段が、前記第一の板状体収容具内へ導かれた前記版 状体を支持し、前記第三の支持手段による板状体支持の 解除後に、前記回転手段が前記第一の坂状体収容具を所 定角度回転させる板状体移載装置に係る。

[0018]

【実施例】以下、本発明の実施例を説明する。

【0019】図13はウエハを収容するための溝の位置で 切断したキャリアの断面図である。キャリア1の側壁1 c、1cには内側に清la、laが設けられていて、清 la、laに周禄の一部が嵌入したウエハW (仮想線で 示す)は、清la、laの下側の営曲部の底面lb、1 bに接当してキャリア1に支持、収容される。清la、 しaは、通常、共々25個設けられている。側壁して、1 cは前後の壁1dによって連結 され、キャリア下部に は、後述するリフタが通過できるように空間 Leが形成 40 されている,

【0020】図19はポートの図18と同様の断面図であ る。ボート2は、図において前後に(紙面に垂直方向 に) 各々し対のビーム2 c、2 c 及び2 d、2 dを有 し、ピーム2c、2cは1年のピーム2cによって、ビ ーム2 d、2 dは1 対のピーム2 fによって共々連結さ れる。各ピーム2 c. 2 c と各ピーム2 d. 2 dとは、 支柱2 g、2 gによって夫々運結され、豆に固定され る。ピーム2 c、2 c、2 d、2 dにはウエハW (仮想 線で示す)の周縁の一部を嵌入させる溝2a、2a、2.の)柱4の下部48に固定されたブラテット級Cに取付ける

a、2aが設けられ、ウエハWは、下側のピーム2d、 2 dの清2 a、2 aの底面2 b、2 bに接当してポート 2に収容、支持される。ポート2は石英製であり、ピー ム2 d、2 dを連結する1対のピーム2 f間に形成され る空間?hを、後述するリフタが通過できるようにして ある.

【0021】図1~図7はキャリアからポートヘウエハ を移載する手順を示すウ エハ移載装置内部の要認正面 図、図8は図2の状態におけるウエハ移載芸置内部の要 部側面図である。なお、図8には、キャリアを仮想線で 示してあり、ポート及びウエハは図示省路してある。

【0022】 装置の筐体3は筐体上部3 Aと筐体下部3 Bとからなり、 遠体3の底板56上には第一の支柱4と第 二の支柱55とが立設する。第一の支柱4は、その下部の 大部分4日が筐体下部3日内に収容され、上部4Aが筐 体上部3A内に侵入している。第二の支柱55は、室体下 部3B内の図1において左側に位置している。図中、3 aは、 室体3の背面板である。

【0023】第一の支柱4の上部4Aにはモータ15が固 20 定され、これに連設された減速機14の従節軸13にはター ンテーブル12が固定される。ターンテーブル12は位体上 部3人の前面の大部分を構成する。ターンテーブル12に は、筐体上部3人の前面側に、キャリア裁置台5人、キ ャリア押え29及び左右のウエハ押え16し、16尺が取付け られ、これらは、モータ15の駆動によるターンテーブル 12の回動と共に回動するようにしてある。

【0024】第一の支柱4の下部4Bには1対のブラケ ット38A、38Bが固定され、ブラケット38A、38Bには ポールねじ36をその両端部で軸支する軸受37A、37Bが 30 夫々取付けられ、ブラケット38A、38B間には第一の支 住4の下部4Bにガイドレール44Cが固定される。ボー ルねじ36にはボールねじのソケット33が耦合し、ボール ねじ36の下端のブーリ39Aと、モータ41に連設された減 速機40の従節軸+0aに取付けられたブーリ39Bとに、ベ ルト39℃が掛けられる。

【0025】ソケット33下面にはドーナツ形の支持板34 が固定され、支持板34はブラケット35を介して1対のポ ート載置台支持住32Aを支持する。ブラケット35の図8 において右側にはガイド支持部44Aが立設し、ガイド支 持部41Aにはガイド41Bが固定されていて、モータ41の 駆動によるボールねじ36の回動によってソケット33が上 下動する。これにより、第一の支柱4の下部4Bに取付 けられたガイドレールHCにガイドHBが案内されてボ 一ト最置台支持柱32Aが上下動する。そじて、ボート裁 置台支持性32Aの上下動により、その上部32a上に支持 されたポート敬聞台31が上下動する。

【0026】図8には、ポート載置台31が最下位に位置。 する状態を実現で、最上位に位置する状態を仮想象で示 してある。この上下動の最下位の位置決めば、第一の支

[0016]

【発明の構成】第一の発明は、坂状体(例えば後述のウ エハW)を発覚値に収容する第一及び第二の板状体収容 具(例えば後述のキャリア1及びポート2)間で、前記 板状体を移載するのに用いられ、前記第一の板状体収容 具を養脱可能な状態で一時的に支持する第一の支持手段 と(例えば後述のキャリア押え29)、前記第一の板状体 収容具と前記第一の支持手段とを、前記板状体の板面の 法線又はこの法領に平行な軸線の周りに回転させる回転 手段と(例えば後述のターンテーブル12)、この回転手 段に支持され、前記第一の板状体収容具内の前記板状体 を一時的に支持し、支持解除し、また案内(例えば後述 の溝16 a によって案内) することができる第二の支持手 段と(例えば後述のウエハ押え16L、16R)、前記板状 体を前記回転手段によって回転させた後、前記第二の支 持手段によって前記第一の板状体収容具内の第一の支持 位置から前記第二の板状体収容具内の第二の支持位置に 前記板状体を移送する、往復動可能な第三の支持手段と (例えば後述のリフタ45) を有する版状体移載装置に係 る.

【0017】第二の発明は、前記第一の発明において、前記第二の板状体収容具から前記第一の板状体収容具へ前記板状体を移載する際、前記第三の支持手段が、前記第二の板状体収容具内の前記板状体を移送させてこの板状体を前記第一の板状体収容具内へ導き、前記第二の支持手段が、前記第一の板状体収容具内へ導かれた前記板状体を支持し、前記第三の支持手段による板状体支持の解除後に、前記回転手段が前記第一の板状体収容具を所定角度回転させる板状体移載装置に係る。

[0018]

【実施例】以下、本発明の実施例を説明する。

【0019】図13はウエハを収容するための溝の位置で切断したキャリアの断面図である。キャリア1の側壁1 c、1 cには内側に溝1 a、1 aが設けられていて、溝1 a、1 aに周縁の一部が嵌入したウエハW(仮想線で示す)は、溝1 a、1 aの下側の彎曲部の底面1 b、1 bに接当してキャリア1に支持、収容される。溝1 a、1 aは、通常、夫々25個設けられている。側壁1 c、1 cは前後の壁1 dによって連結され、キャリア下部には、後述するリフタが通過できるように空間1 e が形成されている。

【0020】図19はボートの図18と同様の断面図である。ボート2は、図において前後に(紙面に垂直方向に)各々1 サのビーム2 c、2 c 及び2 d、2 dを育し、ビーム2 c、2 c は1 サのビーム2 eによって、ビーム2 d、2 dは1 サのビーム2 fによって夫々連結される。各ビーム2 c、2 c と各ビーム2 d、2 dとは、支柱2 g、2 gによって夫々連結され、互に固定される。ビーム2 c、2 c、2 d、2 dにはウエハW(仮思線で示す)の周録の一部を嵌入させる溝2 a、2 a、2

a、2aが設けられ、ウエハWは、下側のビーム2d、2dの溝2a、2aの底面2b、2bに接当してボート2に収容、支持される。ボート2は石英製であり、ビーム2d、2dを連結する1対のビーム2f間に形成される空間2hを、後述するリフタが通過できるようにしてある。

【0021】図1~図7はキャリアからボートへウエハを移載する手順を示すウエハ移載装置内部の要部正面図、図8は図2の状態におけるウエハ移載装置内部の要部側面図である。なお、図8には、キャリアを仮想線で示してあり、ボート及びウエハは図示省略してある。

【0022】 装置の意体3は弦体上部3Aと弦体下部3Bとからなり、弦体3の底板56上には第一の支柱4と第二の支柱55とが立設する。第一の支柱4は、その下部の大部分4Bが弦体下部3B内に収容され、上部4Aが弦体上部3A内に侵入している。第二の支柱55は、弦体下部3B内の図1において左側に位置している。図中、3aは、弦体3の背面板である。

【0023】第一の支柱4の上部4Aにはモータ15が固定され、これに連設された減速機14の従師軸13にはターンテーブル12が固定される。ターンテーブル12は筐体上部3Aの前面の大部分を構成する。ターンテーブル12には、筐体上部3Aの前面側に、キャリア裁置台5A、キャリア押え29及び左右のウエハ押え16L、16Rが取付けられ、これらは、モータ15の駆動によるターンテーブル12の回動と共に回動するようにしてある。

【0024】第一の支柱4の下部4Bには1対のブラケット38A、38Bが固定され、ブラケット38A、38Bにはボールねじ36をその両端部で軸支する軸受37A、37Bが30 夫々取付けられ、ブラケット38A、38B間には第一の支柱4の下部4Bにガイドレール44Cが固定される。ボールねじ36にはボールねじのソケット33が場合し、ボールねじ36の下端のブーリ39Aと、モータ41に連設された減速塊40の従節軸40aに取付けられたブーリ39Bとに、ベルト39Cが掛けられる。

【0025】ソケット33下面にはドーナツ形の支持板34が固定され、支持板34はブラケット35を介して1対のボート裁置台支持柱32Aを支持する。ブラケット35の図8において右側にはガイド支持部44Aが立設し、ガイド支持部4Aにはガイド4Bが固定されていて、モータ41の駆動によるボールねじ36の回動によってソケット33が上下動する。これにより、第一の支柱4の下部4Bに取付けられたガイドレール44Cにガイド44Bが案内されてボート裁置台支持柱32Aが上下動する。その上部32a上に支持されたボート数置台31が上下動する。

れる。各ピーム2 c、 2 c と各ピーム2 d、 2 d とは、 【0026】図 8 には、ボート数置台31が最下位に位置 支柱 2 g、 2 g によって 末々運結され、互に固定され する状態を実線で、最上位に位置する状態を仮想線で示 る。ピーム2 c、 2 d、 2 d にはウエハW(仮想 してある。この上下動の最下位の位置決めば、第一の支 線で示す)の母縁の一部を嵌入させる溝 2 a、 2 a、 2 50 柱4の下部 4 B に固定されたプラケット 50 C に取付ける

れているストッパ574にブラケット35が接当することに よってなされ、最上位の位置決めは、プラケット38人に 取付けされたストッパ57Bにガイド支持部44Aが接当す ることによってなされる。ストッパ57A、57Bは、ポル トからなっていて、ナットによって夫ャプラケット38 C、38Aに上下方向の位置調節可能に固定される。

【0027】ストッパ57A、57Bと前述のガイドレール HCによるガイドHBの案内とにより、ボート裁置台31 は正確な位置で上下動することとなる。

A、52Bが固定され、プラケット52A、52Bには夫々軸 受51A、51Bが取付けられる。 軸受51A、51Bにはポー ルねじ50の両端部が軸支され、ボールねじ50にはボール ねじのソケット48が場合していて、ソケット48の下面に ・ はドーナツ形の支持板49が固定される。支持板49にはブ ラケット47を介してリフタ支持板46が固定されている。 ポールねじ50の下端部に取付けられたブーリ53には、モ ータに連設された資速機の従節軸に取付けられたブーリ との間にベルト(いずれも図示省略)が掛けられてい る。

【0029】リフタ支持板46上には、ウエハを支持して 上下させるための45が固定される。前記モータの駆動に よるポールねじ50の正逆方向の回転によってソケット48 が上下動し、これによってリフタ45が上下動する。リフ 夕支持板46は、1対のボート截置台支持性32A、32Aの 下端を連結する連結板32Bの長方形の貫通孔325に摺動 可能に嵌入し、貫通孔325に案内される。これにより、 リフタ45が正確な位置で上下動することとなる。なお、 リフタ45は、図8において、弦体上部3Aの前方のキャ リア裁置台3Aの下方に位置する。

【0030】次に、キャリアからポートへとウエハを一 括して移載する手順を、図1~図7によって説明する。

【0031】 たず、図1に示すように、キャリア数置台 5 A上に、ウエハWを収容したキャリア1を載置し、所 定位置に位置させる。図中、Laは、ウニハWを保持す るためにキャリア側壁に設けられた滞である。上記の所 定位置への移動は、図8に示す歯付きベルトロ上のキャ リア載置台 5 Aを、歯付きベルト11を周回させることに よってなされる。

動プーリ3B、3Dが設けられ、これらのプーリ8A、 8B、8Dと、定体上部3人前方でブラケット7の先端 部に設けられた逆動プード3〇とに掛けられた曲付きべ ルトIIには、キャリア最近台5Aを支承する支承収5B が、取付け部5Cによって取付けられている。キーリア 載置台 5 Aは、図示しないモータによって駆動される駆 動プーリ3Aの回転により、図3において生醂から右方 八移動し、所定位置でキャリア士が停止するようにして ある。支承板5 B は、図9 に示すように、下面両側縁部 に固定されたガイドゥ、らがガイドシール10、10を跨ぐ - 幻 - 【0-0-3-8】次に、図8のモータ15を駆動させ、図3に

6 ようにして案内され、上記のように往復動するようにし てある.

【0033】次に、図2に示すように、キャリア押え29 が下降して左右の爪29a、29aでキャリア1の上端面両 興祿部を押え、キャリア1を固定する。 引続き (同時で も良い)、左右のウエハ押え16し、16Rが下方内側に移 動してウエハWを押える。

【0034】キャリア押え29は、図10に示すように、コ の字形を呈し、エアシリンダ30の駆動によって上下動す 【0028】第二の支持柱55には1対のプラケット52 10 るようにしてあり、下降時に左右のアーム29b、29bに 固定された爪29a、29aが上述のうようにキャリア1を 固定する。

> 【0035】ウニハ押え16L、16Rの移動は、図11に示 すように、リンク機構によってなされる。即ち、ウエハ 押え16L、16Rは夫々第一のリンク17L、17Rの上端に 固定されている。そして、第一のリンク17L、17Rの2 箇所に、第二のリンクI3L、18Rが軸20L、20Rによ り、第三のリンク19L、19Rが軸21L、21Rにより、夫 々揺動可能に取付けられる。第二のリンク18L、ISRは 20 夫々軸22L、22Rによってターンテーブル12に揺動可能 に取付けられる。第三のリンク19L、19Rは、ターンテ ーブル12を貫通する軸231、23尺に夫々固定されてい る。図11では、図1の状態を仮想線で、図2の状態を実 **線で示してある(後述の図13も同様)。軸23L、23Rの** 回動により、第一、第二、第三のリンク17L、17R、18 L、18R、19L、19Rが仮想線位置と実線位置との間で 回動し、第一のリンク17日、17尺に固定されたウエハ押 え16L、16Rが円弧運動する。

【0036】図12は図2の状態における左側リンク機構 の要部概略科視団である。ターンテーブル12の背面側で 铀24 Lに取付けた逆動平衡車24 Lの回転により、ウエハ 押え16しが上述のように円弧運動する。ウエハ押え16し (16尺も同様)の内側には、後述の図6のステップでウ エハ移動を案内するための溝16 a がウエハの数だけ設け られていて、清けュル下端はウエハの円周に一致する円 弧形としてある。ウニハ押え16日、16Rは、溝16ュの下 端の円弧状底面は5つてウニハWを押えるようにしてある。 (図2参照)、

【0037】ウニハ岬えばし、16Rは左右対称に設けら 【0032】法体上部3A内には駆動ブーリ3A及び従一切。れているので、両者は常に対称に位置する必要がある。 図13はこのうよな運動をさせる伝導機構を示す概略図で ある。図示しないモータ及び減速機構の駆動によって特 28が回転し、駆動平垂車町が仮想線と実線との間で回転 する。駆動平街車27は中間平街車25及び右側従動平街車 24 R が確合し、中間平衡車25には左側従動平衡車24 R が 宿合している。駆動平治車27の上記回転により、台側従 助平歯車21R 及び中間平歯車25が夫々軸23R、26の周囲 で所定角度回転する。かくして、左右の従動平面也24 L、21Rが同時に国角度だけ互に逆方向に回転する。

示すようにターンテーブル12を180度回転させる。この回転角度は、図示しないフォトセンサによる制御によって正確に130 度になる。これにより、ウエハW、キャリア1及びキャリア設置台 5 Aが図 2 とは上下が逆になる。このとき、キャリア1はキャリア裁置台 5 Aとキャリア押え29とによって押えられ、ウエハWはキャリア1とウエハ押え16 L、16 R とによって押えられているので、キャリア1及びウエハWはターンテーブル12に安定に支持される。これに続いて(同時でも良い)、空のボート2を載置したボート裁置台31が、前述した機構によ 10って上昇する。

【0039】次に、前述した機構により、図4に示すように、リフタ45がボート裁置台31の貫通孔31aを通って上昇し、リフタ45の上面でウエハWの周線の一部を支承するようになる。

【0040】次に、図5に示すように、ウエハ押え16 L、16 Rが図1におけると同様に退避してウエハWの支持を解除する。このとき、ウエハWはリフタ45に支承されている。

【0041】次に、図6に示すように、リフタ45が元の位置に下降する。このとき、ウエハWは、ウエハ押え16 L、16Rの溝16a、16aに案内されて正確な経路を経て下降し、ボート2の溝2aに周緑の一部が嵌入してウエハWがボート2に収容される。

【0042】次に、図7に示すように、ポート截置台31が元の位置に下降し、これにより、ウエハWを収容したポート2も元の位置に下降する。引続き、ターンテーブル12が180 度逆回転し(図3と同方向の回転でも良い)、更にキャリア押え29がキャリア1の固定を解除する。

【0043】そして、ウエハWを収容したポート2を撤去して次工程へ撤送し、代りに空のポートをポート裁置台31に裁置させ、空になったキャリア1とウエハを収容したキャリアとを交換すると、図1の状態に戻る。

【0044】ボートからキャリアへとウエハを移載する には、図1~図7の逆の手順に従えば良い。

【0045】2個のキャリア間でのウエハ移載の手順は、基本的には前述のキャリアからボートへのウエハ移載におけると同様である。ボートはキャリアに較べて高さ寸法が可なり小さいため、図6のステップでウエハ押 もえ16 L、16 Rがガイドとして確実に機能するよう、図3で説明したようにウエハ移換えに先立ってボートを上昇させ、図7で説明したように最終ステップでボートを元の位置に下降させている。従って、キャリア同士間でのウエハ移載に当たっては、一方のキャリアを上下動させる必要がない。図14〜図17はキャリア同士間でのウエハ移載の手順を示す装置内部の要部正面図である。但し、図1〜図7と共通する一部のステップは図示省路してあ

 $\{0.0.4.6\}$  先ず、図1におけると同様に、ターンテー 50 図23の例にあっても同様)。ウエハ移載の手順は前記の

ブル12に支持されたキャリア裁置台5Aに、ウエハWを収容したキャリア1を裁置する。そして、図1のボート裁置台31の代りに別のキャリア裁置台62を取付け、キャリア裁置台62に空のキャリア61を裁置する。図14はこの状態を示している。

【0047】次に、図2と同様に、キャリア押え29でキャリア1を押え、次いでウエハ押え16L、16RでウエハWを押えてから、図3と同様にターンテーブル12を180度回転させる。

【0048】次に、図15に示すように、リフタ45を上昇 させてウエハWを支持するうようにする。

【0049】次に、図5におけると同様に、ウエハ押えによるウエハの支持を解除し、次いで、図17に示すように、リフタ45を元の位置に下降させ、ウエハWを下のキャリア61に収容する。ウエハWはキャリア61の溝底面61 bに支承される。

【0050】図15のステップから図17のステップに移行する過程で、図16に示すように、ウエハ支持を解除したウエハ押え16L、16Rの溝16a、16aをウエハWの周縁の一部が通過し、溝16a、16aがウエハWを案内するガイドとして機能する。従って、図15から図16を経て図17に移行する間、ウエハWは、キャリア1の溝1a、1a、ウエハ押え16L、16Rの溝16a、16a、キャリア61の溝61a、61aに順次案内されて下降することになり、正確な位置で下降する。

【0051】前記のいずれの例にあっても、ウエハを収容したキャリアを180 度回転させて上下を逆にし、然る後にリフタに支持されたウエハを下降させ、下で待機している空のボートスはキャリアにウエハを移載するようにしている。従って、ウエハは、回転と下降との運動をするだけであって移動距離が小さく、クランプ等の把持手段で把持されることがないので、好ましくない塵が発生してこれがウエハに付替したり、ウエハの微細片を放力が加わってこれを破損したり、ウエハの微細片を発生させたりすることがない。また、ウエハは、下降時に支持解除した1対のウエハ押えの講に案内されて下降するので、装置を高精度にせずとも正確な位置を以て下降する。装置の製造原価が低廉で済む。更に、ウエハは左右方向の運動をしないので、装置の幅寸法が小さくてきる。幅方向の装置占有スペースを小さくできる。

【0052】図20は他の例によるウエハ移蔵装置の概略 正面図、図21は同様機路側面図である。この例では、図 21に示すように、上側キャリア截置台62、下側キャリア 載置台63を前後方向に良くし、これら載置台上前後方向 に夫々複数(この例では2個)のキャリア1、1、61、 61を載置し、キャリア1、1内のウエハWを空のキャリ ア61、61に同時移載する。空のキャリア61、61に替えて 2個の空のボートを載置し、キャリアーボート間でウエ ハ移載を行って良いことは含う迄もない(後述の図22、 例における図1~図7と同様である。

【0053】このようにして、ウエハ移蔵作業の能率を 複数倍 (この例では2倍) にし、生産性を著しく高める ことができる。

【0054】図22は更に他の例によるウエハ移載装置の 概略正面図、図23は同概略側面図である。この例では、 ターンテーブルに、図1~図7のターンテーブル12に替 えてこれの約2倍の径のターンテーブル66を使用し、タ ーンテーブル66に支持されたキャリア裁置台5A上のキ ャリア1内のウエハWを空のキャリア61に移載する。- 10 方のキャリア載置台5Aはターンテーブル66中心の図22 において左側に位置し、空のキャリア61はターンテーブ ル66の中心に関してキャリア1の対称位置の下方で他方 のキャリア裁置台64上に裁置される。ターンテーブル66 を180 度回転させることにより、キャリア1は仮想線位 置で上下逆になる。この回転に当っては、キャリア1が ターンテーブル66の上方で円弧運動するように回転させ る(この例では時計方向の回転)。次に、リフタ45によ って二点損線で示すウエハWをその下方で待機している 空のキャリア61に三点鎖線で示すように移載る。その他 20 は図1~図7におけると同様である。

【0055】この例では、キャリア1の初期状態での鉛 直方向下方に空のキャリア61が位置しておらず、回転方 向が時計方向であり、従って、ターンテーブル回転時に その駆動から発生する好ましくない塵がウエハやキャリ アに付着することがない。

【0056】以上、本発明の実施例を説明したが、本発 明の技術的思想に基いて前記の実施例に種々の変形を加 えることができる。例えば、各駆動部の駆動機構は他の 適宜の機構によって良く、ターンテーブルの回転角度も 30 部正面図である。 180 度以外の適宜の角度とし、リフタに替えて往復同可 能な適宜のウエハ支持手段を使用して良い。ウエハの移 載も、一括して行うほか、何回かに分けて行っても良 い。また、移載すべき板状体は、半導体ウエハのほか、 液晶表示装置用基板(液晶表示パネル)、その他のガラ ス基板、マスク用基板、コンパクトディスク用やレーザ ディスク用の無機・有機材料の基板。あるいは金属板の 移載にも同様に本発明が適用可能である。

#### [0057]

【発明の効果】本発明に基く板状体移載装置は、第一の 40 ある。 板状体収容具を支持する回転手段に設けられた第一の支。 持手段と、往復動可能な第三の支持手段と、この板状体 の運動時に板状体を第二の板状体収容具へ案内する第二 の支持手段とを有するので、板状体は回転運動と前記第 三の支持手段の往復運動に伴う運動のみて第一、第二の 仮状体収容具間で移載される。従って、この移載は、移 蔵能率が高いのみならず、板状体移動距離を小さくして 下所望な電の発生を少なくし、この電が板状体に付着し てその品質を劣化させることが効果的に防止される。そ の上、板状体を把持する必要がないので、板状体を被損 初、15、25、165、615

させるおそれがない。更に、前記第二の支持手段による 板状体の案内により、第一、第二の板状体収容手段の位 置決めのために装置全体を高精度にする必要がなく、そ の結果、装置の維持管理が容易になる。

10

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】第一の実施例のウエハ移載装置のウエハ移載の 第一のステップを示す内部機略正面図である。

【図2】同第二のステップを示す内部概略正面図であ

【図3】同第三のステップを示す内部概略正面図であ

【図4】同第四のステップを示す内部概略正面図であ

【図 5】 同第五のステップを示す内部概略正面図であ

【図6】 同第六のステップを示す内部概略正面図であ

【図7】同第七のステップを示す内部概略正面図であ **5.** 

【図8】同図2のステップでの内部摂略側面図である。

【図9】第一の実施例のキャリア裁置台支承板の移動の 要領を示す機略部分斜視図である。

【図10】同キャリア押えの上下動の要領を示す概略斜視 図である。

【図11】同ウエハ押えの運動機構を示す概略正面図であ

【図12】同ウエハ押えの運動機構を示す概略部分斜視図 である.

【図13】同左右のウエハ押えを運動させる機構を示す要

【図14】第二の実施例のウエハ移載装置の図1と同様の 内部振略正面図である。

【図15】同図3と同様の内部概略正面図である。

【図16】同図15のステップから後述の図17のステップに 移行する過程を示す内部概略正面図である。

【図17】同図でと同様の内部概略正面図である。

【図18】キャリアの断面図である。

【図19】ポートの正面図である。

【図20】第三の実施例のウエハ移載装置の概略正面図で

【図21】同概路側面図である。

【図22】第四の実施例のウニハ移蔵装置の概略正面図で ある.

【図23】同選努鄭正図である、

【図24】従来何のウエハ移載装置の概略正面図である。

【図25】同模珞興面図である。

#### 【符号の説明】。

l. ól ニーリア

la. 2a. ióa. óla. 7

清底面

2 ボート5 A、62、63、64 キャリア裁置台12、66 ターンテーブル

16L、16R ウエハ押え兼ガイド

17L、17R、18L、18R、19L、19R リンク

29 キャリア押え

30 エアシリンダ

31 ボート裁置台

33、48 ポールねじのソケット

36、50 ポールねじ

45、65 リフタ

46、66 リフタ支持板

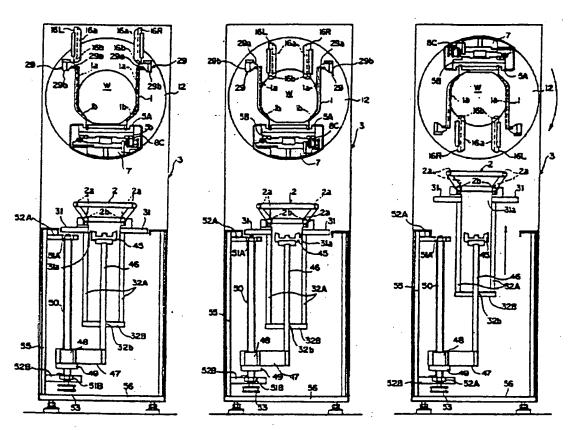
**W** ウエハ

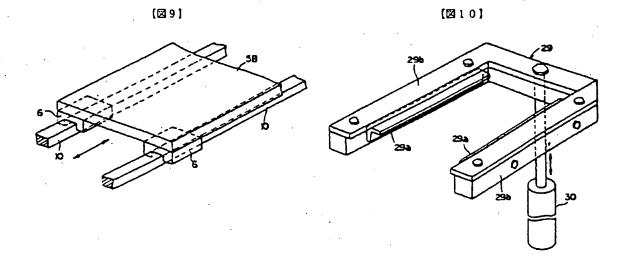
[図1]

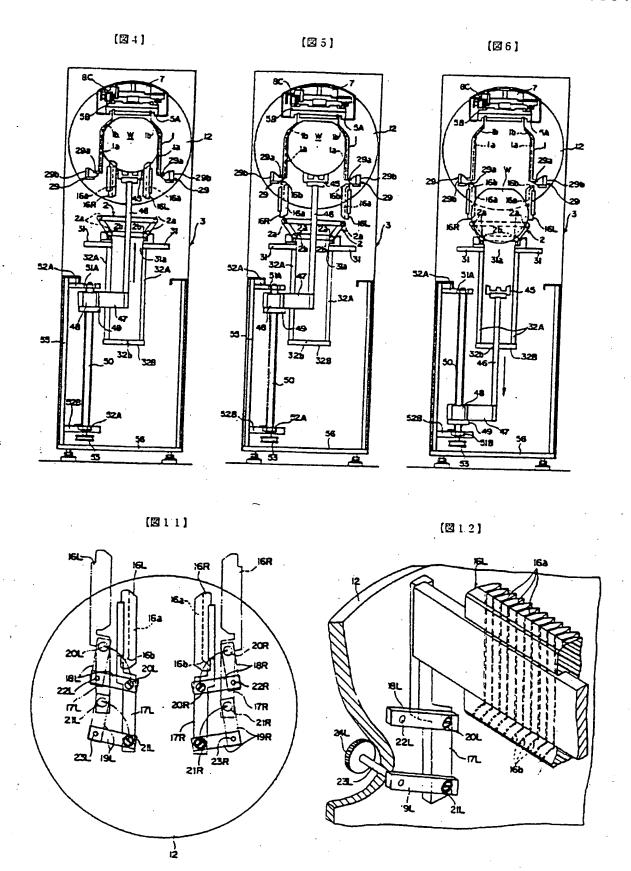
【図2】

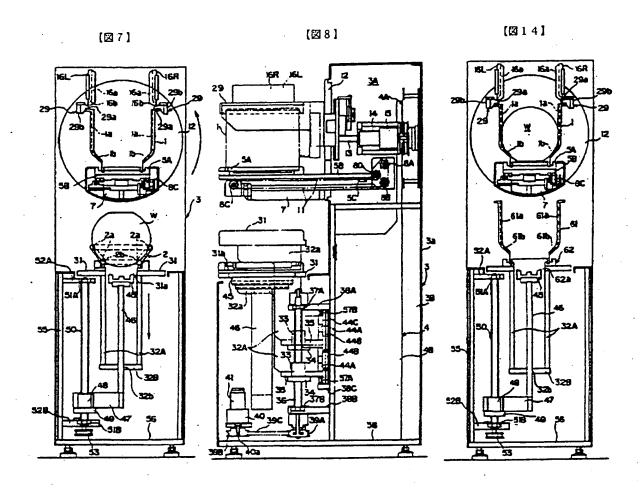
[図3]

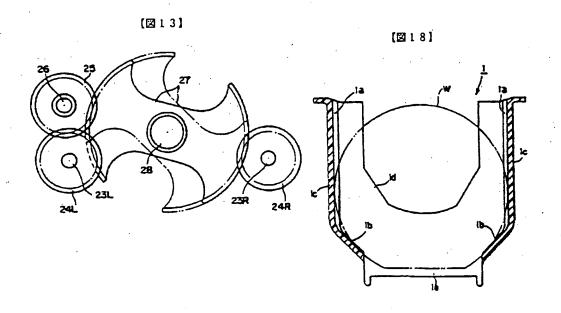
12











【手統補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項2

【補正方法】変更

【補正内容】

【請求項2】 請求項1において、前記第二の板状体収容具から前記第一の板状体収容具へ前記板状体を移載する際、

前記第三の支持手段が、<u>前記第二の板状体収容具内の前記板状体を前記第一の板状体収容具内に導き、支持し、</u> 前記第二の支持手段が、前記第一の板状体収容具内へ導かれた前記板状体を支持し、

前記第三の支持手段による板状体支持の解除後に、前記 回転手段が前記第一の板状体収容具を所定角度回転させ る板状体移載装置。

【手統補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0036

【補正方法】変更

【補正内容】

【0036】図12は図2の状態における左側リンク機構の要部概略斜視図である。ターンテーブル12の<u>背面側で軸23Lに</u>取付けた従動平歯車24Lの回転により、ウエハ押え16Lが上述のように円弧運動する。ウ\*

\*エハ押え16L (16Rも同様)の内側には、後述の図6のステップでウエハ移動を案内するための溝161がウェハの数だけ設けられていて、溝162の下端はウェハの円周に一致する円弧形としてある。ウエハ押え16L、16Rは、溝161の下端の円弧状底面16bでウエハWを押えるようにしてある(図2参照)。

【手統補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0037

【補正方法】変更

【補正内容】

【0037】ウエハ押え16L、16Rは左右対称に設けられているので、両者は常に対称に位置する必要がある。図13は<u>このような</u>運動をさせる伝導機構を示す機路図である。図示しないモータ及び減速機構の駆動によって触28が回転し、駆動平歯車27が仮想線と実線との間で回転する。駆動平歯車27は中間平歯車25には左側従動平歯車24Lが増合し、中間平歯車25には左側従動平歯車24Lが増合している。駆動平歯車27の上記回転により、右側従動平歯車24Lの砂面で所定角度回転する。かくして、左右の従動平歯車24L、24Rが同時に同角度だけ互に逆方向に回転する。

【手続補正書】

【提出日】平成4年7月13日

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】請求項[

【補正方法】変更

【補正内容】

【請求項1】 版状体を略鉛直に収容する第一及び第二 の板状体収容具間で、前記板状体を移載するのに用いられ、

前記第一の板状体収容具を者脱可能な状態で一時的に支持する第一の支持手段と、

前記第一の板状体収容具と前記第一の支持手段とを、前記板状体の板面の法線スはこの法線に平行な軸線の周りに回転させる回転手段と、

この回転手段に支持され、前記第一の板状体収容具内の 前記板状体を一時的に支持し、支持解除し、また案内す ることができる第二の支持手段と、

前記版状体を前記回転手段によって回転させた後、前記第二の支持手段によって前記第一の版状体収容具内に保持される第一の支持位置から前記第二の版状体収容具内の第二の支持位置に前記版状体を移送する、往復動可能な第三の支持手段とを有する板状体移載装置。

RECEIVED

JUL 1996

JUL 1996

WELLS. ST. JOHN, ROBERTS.
GREGORY & MATKIN. 3.S.